

①9 RÉPUBLIQUE FRANÇAISE  
INSTITUT NATIONAL  
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE  
PARIS

①1 N° de publication :  
(à n'utiliser que pour les  
commandes de reproduction)

2 730 774

②1 N° d'enregistrement national :

95 01936

⑤1 Int Cl<sup>6</sup> : F 16 D 3/32

⑫

## DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②2 Date de dépôt : 20.02.95.

③0 Priorité :

④3 Date de la mise à disposition du public de la  
demande : 23.08.96 Bulletin 96/34.

⑤6 Liste des documents cités dans le rapport de  
recherche préliminaire : *Se reporter à la fin du  
présent fascicule.*

⑥0 Références à d'autres documents nationaux  
apparentés :

⑦1 Demandeur(s) : NACAM — FR.

⑦2 Inventeur(s) : FEVRE LAURENT, BODIN JEAN  
CHRISTOPHE, BOUGUERRA AMAR, SEVAULT  
BERNARD et LE DU GERARD.

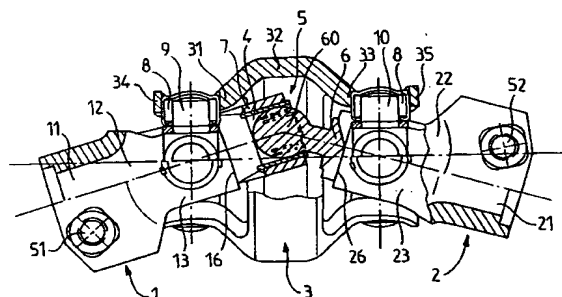
⑦3 Titulaire(s) :

⑦4 Mandataire : CABINET HARLE ET PHELIP.

### ⑤4 JOINT HOMOCINETIQUE A ROTULE CENTRALE.

⑤7 La présente invention concerne un joint homocinéti-  
que, à rotule centrale, destiné à relier deux arbres compre-  
nant deux mâchoires d'extrémité (1, 2) reliées chacune du  
côté de la zone de liaison (11, 21) à l'un des arbres, cha-  
cune desdites mâchoires d'extrémité comportant deux ailes  
permettant de relier de l'autre côté lesdites mâchoires d'ex-  
trémité (1, 2) à une mâchoire (3) centrale par l'intermé-  
diaire de croisillons (9, 10) et une rotule (5) centrale, rap-  
portée, positionnée à l'extrémité des ailes (14, 24) des  
mâchoires d'extrémité (1, 2), ladite rotule (5) comprenant  
une sphère (60), portée par un support (6), mobile à l'inté-  
rieur d'un guide (7).

Les ailes des mâchoires d'extrémité (1, 2) sont galbées  
au niveau de leur liaison avec le support (6) de sphère et le  
guide (7) de la rotule (5) centrale, ce galbe conférant aux  
mâchoires un contour extérieur convexe.



FR 2 730 774 - A1



La présente invention concerne les joints homocinétiques et se rapporte plus particulièrement aux joints homocinétiques à rotule centrale, spécialement ceux destinés à relier deux arbres d'une colonne de direction de véhicule automobile.

Les transmissions des colonnes de direction utilisent souvent des joints de cardan entre l'arbre portant le volant et l'arbre supportant le pignon de crémaillère. Ces transmissions peuvent comporter un ou plusieurs cardans, mais les plus répandues comportent deux cardans.

Du fait de sa cinématique particulière, le cardan crée un défaut d'homocinétie entre la vitesse de rotation de l'arbre supportant le volant et la vitesse de rotation de l'arbre supportant le pignon de crémaillère. Ce défaut est d'autant plus grand que l'angle de fonctionnement du cardan est grand. Dans une transmission à plusieurs cardans, et en particulier dans une transmission à deux cardans, on assemble les cardans pour que leurs défauts d'homocinétie respectifs se compensent, au moins partiellement, de telle sorte que le défaut total soit acceptable. Cependant, dans le cas de transmissions à un seul cardan sous angle de fonctionnement élevé ou même dans le cas de transmissions à deux cardans, ayant des angles de fonctionnements respectifs très différents, le défaut d'homocinétie résultant ne peut être suffisamment compensé et demeure inacceptable. Il est alors nécessaire d'utiliser un joint homocinétique.

On appelle joint homocinétique un système permettant de transmettre un mouvement d'un arbre menant à un arbre mené sans décalage angulaire de rotation, quel que soit l'angle de ces deux arbres entre eux. Un joint homocinétique à rotule centrale est composé d'un double joint de cardan, et d'une rotule assurant la liaison entre les deux joints. La rotule permet d'imposer à chaque joint

de cardan un angle de fonctionnement sensiblement équivalent. Compte tenu de la distance fixe entre les deux joints de cardan, l'homocinétie parfaite n'est réalisée que pour l'angle nul et pour un angle déterminé par construction. On sait aussi que, pour un tel joint, le  
5 décalage angulaire maximal correspond à une valeur négligeable comparée aux jeux, aux élasticités et aux tolérances de fabrication des pièces. De tels joints homocinétiques, à rotule centrale, sont par exemple décrits  
10 dans les documents FR-A-2 512 139 et FR-A-2 402 803.

Les joints homocinétiques à rotule centrale connus nécessitent généralement une grande précision d'usinage, seule capable de diminuer les jeux de fonctionnement.

15 L'invention a pour but d'assouplir ces contraintes, en diminuant les jeux de fonctionnement tout en facilitant les usinages.

L'invention a aussi pour but de créer un joint homocinétique, à rotule centrale, dont l'encombrement  
20 réduit permet une application particulièrement avantageuse à une colonne de direction.

L'invention concerne un joint homocinétique destiné à relier deux arbres, en particulier d'une colonne de direction, comprenant deux mâchoires d'extrémité,  
25 reliées chacune d'un côté à l'un des arbres, chacune desdites mâchoires d'extrémité comportant deux ailes permettant de relier de l'autre côté lesdites mâchoires d'extrémité à une mâchoire centrale par l'intermédiaire de croisillons, et une rotule centrale rapportée, positionnée  
30 à l'extrémité des ailes des mâchoires d'extrémité, ladite rotule comprenant une sphère, portée par un support, mobile à l'intérieur d'un guide.

Selon l'invention, les ailes des mâchoires d'extrémité sont galbées au niveau de leur liaison avec le  
35 support de sphère et le guide de la rotule centrale, ce

galbe conférant aux mâchoires un contour extérieur convexe. L'invention permet ainsi de réduire l'encombrement en rotation par rapport à celui qui est nécessaire dans le cas d'une aile ayant une extrémité rectiligne.

5 Dans des réalisations connues de joints de cardan, on trouve des mâchoires d'extrémité dont les ailes sont galbées en vue de l'amélioration du positionnement et du maintien des cuvettes de roulement fixant le croisillon. Dans la présente invention, le galbe des mâchoires  
10 d'extrémité est utilisé dans un joint homocinétique, pour la fixation de la rotule centrale rapportée sur les mâchoires d'extrémité.

Dans une réalisation de l'invention, le galbe de deux ailes d'au moins une des mâchoires est inscrit dans le  
15 volume correspondant à l'encombrement radial de ces deux ailes durant leur rotation. De cette façon, le galbe des deux ailes peut correspondre sensiblement à cet encombrement, ou, être plus prononcée que celui-ci. Cette dernière disposition permet encore d'améliorer le  
20 positionnement et le maintien des cuvettes de roulement, ou douilles, fixant le croisillon relativement aux ailes de la mâchoire, notamment si celle-ci est réalisée en tôle mince.

Dans une variante de réalisation de l'invention, le galbe des ailes des mâchoires d'extrémité est de forme  
25 sensiblement cylindrique.

Dans le contexte de la présente description, on considère que les tôles dites épaisses ont une épaisseur d'environ 6 à 7 mm et que les tôles dites minces ont une épaisseur inférieure ou égale à environ 5 mm.

30 Avantageusement, la liaison entre les mâchoires d'extrémité et la rotule centrale est réalisée par l'intermédiaire de tenons, de forme galbée, situés à l'extrémité des ailes des mâchoires d'extrémité, d'une part et de mortaises, de forme galbée correspondante, situées  
35 sur des pattes du support de sphère et sur des pattes du

guide de la rotule centrale, d'autre part.

Cette liaison permet de réaliser un sertissage, par écrasement local des tenons, et de solidariser définitivement les pièces entre elles. Elle contribue à la  
5 diminution des jeux de fonctionnement.

La sphère et le guide sont ajustés avec le jeu minimum que permettent les techniques de réalisation de ces pièces. Malgré tout, ce jeu peut demeurer trop important. Selon un mode de réalisation de l'invention, un fourreau  
10 est rapporté à l'intérieur du guide de la rotule centrale. Ce fourreau comporte des nervures faisant saillie vers l'intérieur, qui permettent de réduire le jeu pouvant subsister entre le fourreau et la sphère de la rotule. Ces nervures, faisant saillie à l'intérieur du fourreau, se  
15 prolongent axialement pour venir presser la sphère de la rotule centrale, quel que soit l'angle que font entre eux les deux arbres. La pression qu'elles exercent sur la sphère est suffisamment faible pour ne pas générer d'efforts trop importants, pouvant nuire au fonctionnement  
20 du joint homocinétique, mais suffisamment forte pour réduire le jeu subsistant entre la sphère et le fourreau. Ces nervures sont aussi suffisamment souples pour fléchir lorsqu'un effort est appliqué sur la sphère. Elles permettent que la surface de contact entre la sphère et le  
25 fourreau concerne un secteur important au lieu de se limiter aux seules arêtes de ces nervures. Grâce à cette augmentation de la surface de contact, le fourreau peut supporter des efforts plus importants pour une pression admissible au contact fourreau/sphère qui reste la même.

30 Selon cette réalisation, les nervures peuvent être placées par paire, en vis-à-vis, séparées par une fente.

Avantageusement, on prévoit un dégagement derrière chaque nervure. Ce dégagement, d'une part facilite  
35 le fléchissement des rainures lorsque la sphère appuie

dessus, et, d'autre part, constitue un réservoir pour loger la graisse nécessaire à la lubrification du système.

La présente invention peut présenter diverses variantes de réalisation possédant chacune des avantages spécifiques.

Selon un mode de réalisation, le fourreau rapporté à l'intérieur du guide de la rotule centrale, comporte des fentes ouvertes à l'une de ses extrémités et des rainures ouvertes sur l'autre extrémité. Cette disposition permet ainsi au fourreau de se conformer au guide. Cette disposition de fentes et de rainures, aux ouvertures opposées, confère au fourreau une géométrie variable selon son diamètre permettant de compenser les dispersions de géométrie du guide.

Selon un autre mode de réalisation, le fourreau rapporté à l'intérieur du guide de la rotule centrale est maintenu en position par au moins un ergot, situé à l'extrémité d'une languette séparée du corps du fourreau par l'intermédiaire de deux rainures. Cet ergot permet de fixer par clipsage le fourreau à l'intérieur du guide, de façon à assurer un assemblage facile. L'ergot s'escamote lors du montage et reprend sa place lorsque le fourreau est positionné dans le guide.

Le fourreau peut par exemple être réalisé en matière thermoplastique, notamment un polyacétal, un polyamide ou un polypropylène (PP). Ces matières permettent d'obtenir par moulage des formes complexes, et ce, pour un coût faible. Elles concilient à la fois : un faible coût, une bonne tenue mécanique, une élasticité, une tenue en température et une bonne aptitude aux frottements. La matière thermoplastique, utilisée pour la fabrication du fourreau, peut aussi être un polytéréphtalate de butylène (PBTP), un polysulfure de phénylène (PPS) ou une polyéther éther cétone (PEEK). Ces matières sont particulièrement adaptées, dans le cas de températures de fonctionnement

plus élevées.

Selon encore une autre forme de réalisation, le guide de la rotule centrale est réalisé en tôle métallique. Cette tôle peut être en acier ou en alliage d'aluminium. De  
5 telles matières permettent, à l'aide de procédés connus, d'obtenir la forme finale du guide de façon très économique.

Selon une autre variante de réalisation de l'invention, le guide de la rotule centrale comprend sur sa  
10 périphérie un système de fermeture, constitué de deux bords à conjugaison de forme. Dans cette variante, il est encore possible de renforcer le système de fermeture, par exemple par un sertissage ou une soudure.

Dans le cas d'un sertissage, celui-ci peut être  
15 constitué par écrasement ou enfoncement d'une empreinte dans la matière du guide. Cet écrasement, par exemple de 0,2 à 1 mm, tend à faire fluer la matière de façon à ce que les bords à conjugaison de forme, du système de fermeture, se joignent plus intimement. La forme de cette empreinte  
20 peut être quelconque, mais elle est, de préférence, ronde, carrée, triangulaire, ou rectangulaire, ou encore en croix, ou en étoile, ou même une ligne.

Le système de fermeture peut même être constitué par une soudure. Un tel système de fermeture permet de  
25 fixer la forme cylindrique du guide de la rotule centrale.

Selon un autre mode de réalisation de l'invention, les mâchoires d'extrémité sont réalisées en tôle épaisse. Elles peuvent aussi être réalisées en tôle mince ou en alliage métallique léger. Les mâchoires  
30 d'extrémité peuvent être réalisées par emboutissage, mais aussi par d'autres procédés, par exemple par roulage, par pliage, ou encore par moulage ou par filage. De façon préférée, le procédé de réalisation industrielle des mâchoires d'extrémité est la frappe à froid ou le filage  
35 par choc.

Dans une réalisation de l'invention, les mâchoires d'extrémité sont usinées à partir d'un tube.

5 Dans une forme de réalisation de l'invention, les mâchoires d'extrémité comprennent chacune une mâchoire à coulisse munie d'un système de serrage permettant de refermer les mâchoires sur les arbres destinés à être reliés. Ce dispositif permet de fixer le joint homocinétique sur les deux arbres, à relier, spécialement d'une colonne de direction, sans nécessité d'usinage  
10 particulier.

Selon une autre forme de réalisation de l'invention, au moins une des mâchoires d'extrémité est sertie sur l'un des arbres destinés à être reliés. Une réalisation équivalente consiste à assembler une mâchoire  
15 d'extrémité à l'un des arbres par soudage et/ou collage et/ou goupillage, ces divers modes d'assemblage pouvant être combinés. De façon préférée, cet assemblage est réalisé par une liaison crantée et/ou sertie.

Dans une réalisation particulière de l'invention,  
20 la zone de liaison d'au moins l'une des mâchoires d'extrémité est constituée par une mâchoire tube, formant moyeu. Cette mâchoire peut être reliée à l'un des arbres par l'intermédiaire d'un manchon en élastomère. Une telle disposition permet d'absorber une partie des vibrations.

25 Dans une autre réalisation de l'invention, au moins l'un des croisillons est relié à une mâchoire ayant deux ailes dont le galbe est plus prononcé que celui correspondant à la forme cylindrique de l'enveloppe décrite par la rotation des ailes de cette mâchoire. Ces ailes  
30 peuvent être celles d'une des mâchoires d'extrémité ou de la mâchoire centrale.

Typiquement, un procédé de fabrication d'un guide de rotule central de joint homocinétique, selon l'invention, comporte les étapes suivantes :

35 (a) découpe d'un flan ;



(b) mise en forme du fourreau par emboutissage ou roulage ;

(c) mise en forme des pattes ;

(d) réalisation des mortaises par perçage, poinçonnage, alésage ou fraisage ;

Certaines de ces étapes peuvent être réalisées de façon simultanée.

Dans le cas où le système de fermeture du fourreau est renforcé par sertissage, cette opération est réalisée après l'étape (b) et avant l'étape (c).

Dans le cas où le système de fermeture du fourreau est renforcé par soudage, cette opération est réalisée après l'étape (c) et avant l'étape (d).

Le guide de rotule centrale peut être réalisé à partir d'une tôle travaillée de façon à lui donner la forme désirée. Le procédé d'emboutissage permet d'obtenir la forme finale de façon très économique.

Les autres pièces constituant le joint homocinétique peuvent être réalisées avec des matériaux et des procédés de fabrication classiques.

Selon un mode de réalisation de l'invention, l'assemblage du joint homocinétique comprend les étapes suivantes :

- mise en place du dispositif de serrage dans chacune des mâchoires d'extrémité,

- montage d'un croisillon dans chacune des mâchoires d'extrémité avec deux douilles à aiguilles,

- clipsage du fourreau à l'intérieur du guide, - montage et sertissage du guide de rotule centrale sur une mâchoire d'extrémité,

- montage et sertissage de la sphère de la rotule centrale sur l'autre mâchoire d'extrémité,

- montage de l'ensemble précédent dans la mâchoire double avec deux douilles à aiguilles,

- montage de l'ensemble ainsi formé avec l'autre

ensemble mâchoire d'extrémité / guide / fourreau / croisillon avec deux douilles à aiguilles, la sphère étant dans le même temps introduite dans le fourreau.

5 Le joint assemblé peut alors être fixé aux extrémités des deux arbres destinés à être reliés.

D'autres caractéristiques, buts et avantages, ressortiront de la description suivante, et des dessins annexés, qui présentent des exemples de réalisation de l'invention, sans caractère limitatif, sur lesquels :

10 - la Figure 1 est une coupe axiale présentant un joint homocinétique selon une forme de réalisation de l'invention ;

- la Figure 2 est une vue analogue à la Figure 1, après une rotation d'un quart de tour des arbres destinés à être reliés ;

15 - la Figure 3 est une vue de face d'une des mâchoires d'extrémité, du joint de la Figure 1 ;

- la Figure 4 est une vue de dessus avec une demi-coupe d'une mâchoire d'extrémité, selon la Figure 3 ;

20 - la Figure 5 est une vue de côté avec demi-coupe d'une mâchoire d'extrémité, selon la Figure 3 ;

- la Figure 6 représente la découpe d'un flan, développé, d'un guide de rotule centrale, pour un joint selon la Figure 1 ;

25 - la Figure 7 représente en coupe et en vue de côté, le guide de rotule centrale, pour un joint conforme à la Figure 1 ;

- la Figure 8 représente une vue arrière du guide de rotule centrale dont la partie cylindrique est fermée par une soudure ;

30 - la Figure 9 représente la vue de face du fourreau, pour un joint selon la Figure 1 ;

- la Figure 10 est une coupe selon la ligne BB de la Figure 9 ;

35 - la Figure 11 est une coupe selon la ligne AA de

la Figure 9 ;

- la Figure 12 est une vue arrière du fourreau de la Figure 9 ;

5       - la Figure 13 est une vue de côté avec demi-coupe d'une autre forme de réalisation de mâchoire d'extrémité ;

- la Figure 14 est une vue de face d'une mâchoire d'extrémité, selon la Figure 13 ;

10       - la Figure 15 est une vue de dessus avec demi-coupe d'une mâchoire d'extrémité, selon la Figure 13 ;

- la Figure 16 est une vue de dessus avec demi-coupe d'une variante de mâchoire d'extrémité ;

- la Figure 17 est une vue de face d'une mâchoire d'extrémité selon la Figure 16 ;

15       - la Figure 18 est une vue de côté avec demi-coupe d'une mâchoire d'extrémité selon la Figure 16 ;

- la Figure 19 représente en coupe, vue de face, une forme de réalisation d'un guide de la rotule centrale ;

20       - la Figure 20 représente en vue de côté le guide de la rotule centrale selon la Figure 19 ;

- la Figure 21 représente en coupe et vue de face, une variante d'un guide de la rotule centrale ;

- la Figure 22 représente en vue de côté le guide de la rotule centrale selon la Figure 21 ;

25       - la Figure 23 représente en vue de dessus avec coupe et demi-coupe un exemple d'assemblage d'une mâchoire d'extrémité et d'un guide de rotule centrale ;

30       - la Figure 24 représente en vue de face l'assemblage de la mâchoire d'extrémité et du guide de rotule centrale selon la Figure 23 ;

- la Figure 25 représente en vue de dessus avec coupe et demi-coupe une variante de réalisation de l'assemblage d'une mâchoire d'extrémité et d'un guide de rotule centrale ;

35       - la Figure 26 représente en vue de face

l'assemblage de la mâchoire d'extrémité et du guide de la rotule centrale selon la Figure 25 ;

- la Figure 27 représente une autre variante de réalisation de l'assemblage représenté à la Figure 26.

5 Dans ce qui suit, on décrit un joint homocinétique destiné à relier deux arbres, en particulier d'une colonne de direction. Un tel joint comprend de façon connue :

10 deux mâchoires d'extrémité 1 et 2, reliées respectivement d'un côté aux arbres (non représentés), comportant chacune deux ailes 14, 24 permettant de relier lesdites mâchoires d'extrémité 1, 2 de l'autre côté à une mâchoire 3 centrale par l'intermédiaire de deux croisillons 9 et 10, et une rotule 5 centrale, rapportée, positionnée à 15 l'extrémité des ailes 14, 24 des mâchoires d'extrémité 1, 2, ladite rotule 5 comprenant une sphère 60, portée par un support 6, mobile à l'intérieur d'un guide 7.

20 Selon l'invention, les ailes 14, 24 des mâchoires d'extrémité 1, 2 sont galbées au niveau de leur liaison avec le support 6 de sphère et le guide 7 de la rotule 5 centrale.

25 Les mâchoires d'extrémité 1, 2 comportent une zone de liaison 11, 21 avec un arbre, une zone intermédiaire 12, 22, et une zone de liaison 13, 23 avec les croisillons 9, 10. Comme on le voit aux Figures 1 et 2, la zone de liaison 11, 21 comprend à chaque extrémité une mâchoire à coulisse munie d'un système de blocage 51, 52. Les mâchoires à coulisse permettent de positionner le joint homocinétique sur les extrémités des deux arbres destinés à 30 être reliés, sans nécessiter d'usinage compliqué. La zone de liaison 13, 23 avec le croisillon 9, 10 est constituée par une mâchoire à brides comportant deux ailes 14, 24, ou branches, munies chacune d'une ouverture 15 ou alésage circulaire, dans laquelle est placée une douille 8 à 35 aiguilles. La mâchoire 3 centrale ou mâchoire

intermédiaire, est composée de deux zones de liaison 31, 33 avec les croisillons 9, 10, reliées par une zone intermédiaire 32. Chaque zone de liaison 31, 33 avec un croisillon 9, 10 est constituée par une mâchoire à bride  
5 comprenant deux ailes 34, 35, ou branches, munie chacune d'une ouverture ou d'un alésage circulaire. Les mâchoires d'extrémité 1, 2 sont reliées à la mâchoire centrale 3 par l'intermédiaire de croisillons 9, 10 montés sur des  
10 douilles 8 positionnées dans les ailes 14, 24, 34, 35 des mâchoires. Une rotule 5 centrale, comportant une sphère 60, portée par un support 6, et un guide 7, est rapportée sur les zones de liaison 16, 26 situées aux extrémités des ailes 14, 24 des mâchoires d'extrémité 1, 2. Un fourreau 4 est rapporté à l'intérieur du guide 7 de la rotule 5  
15 centrale.

La liaison entre les mâchoires d'extrémité 1, 2 et la rotule 5 centrale est réalisée par l'intermédiaire de tenons 18, 28, de forme galbée, situés à l'extrémité des ailes 14, 24 des mâchoires d'extrémité 1, 2, et de  
20 mortaises, de forme galbée correspondante, situées sur des pattes 61 du support 6 de la sphère 60 et sur des pattes 72, 73 du guide 7 de la rotule 5 centrale. Les pattes 61, 72, 73 du support 6 de sphère et du guide 7 de la rotule 5 centrale, viennent en butée sur des épaulements 17, 27  
25 situés aux extrémités des ailes 14, 24 des mâchoires d'extrémité 1, 2. L'assemblage des mâchoires d'extrémité 1, 2 du guide 7 et du support 6 est maintenu par des écrasements réalisés par sertissage des tenons 18, 28. Les mâchoires d'extrémité 1, 2 peuvent être réalisées en tôle  
30 épaisse. Cette tôle est d'une épaisseur d'environ 6 mm à 7 mm. Les mâchoires d'extrémité peuvent aussi être réalisées en tôle mince avec une épaisseur d'environ 5 mm ou moins. Cette mâchoire d'extrémité permet de positionner le joint homocinétique, de l'invention, sur un arbre ayant  
35 un diamètre de 15 mm environ. L'encombrement de cette

mâchoire s'inscrit dans un cylindre d'une longueur de 46 mm environ et d'un diamètre de 41 mm environ.

Les Figures 6, 7 et 8 représentent une forme particulière de réalisation du guide 7 de la rotule 5 centrale. Selon cette réalisation, le guide 7 de la rotule 5 centrale, comprend sur sa périphérie un système de fermeture constitué de deux bords 76, 77 ayant des formes conjuguées. Le guide 7 peut alors être fabriqué comme suit : découpe d'un flan 70, mise en forme par emboutissage ou roulage, renforcement éventuel du système de fermeture du fourreau par sertissage 78 (si sertissage), mise en forme des pattes 72, 73, renforcement éventuel du système de fermeture du fourreau par soudage (si soudage), réalisation des mortaises 74, 75 par perçage, poinçonnage ou alésage. Selon ce mode de réalisation, le système de fermeture est constitué par un système d'agrafes permettant de fermer solidement la forme cylindrique du guide 7.

Dans une forme particulière, ce système de fermeture est constitué par une soudure.

Dans une réalisation particulière, le guide 7 de la rotule 5 centrale, est réalisé en tôle métallique, d'acier ou d'alliage d'aluminium. Selon cette réalisation, le flan 70 peut être découpé dans une tôle d'acier d'une épaisseur de 3 mm.

Le fourreau 4 destiné à être rapporté à l'intérieur du guide 7 de la rotule 5 centrale, comporte des nervures 46 faisant saillie à l'intérieur dudit fourreau 4. Les nervures 46 sont placées par paire, en vis-à-vis, séparées par une fente 41. Un dégagement 47 est situé derrière chaque nervure 46. Ce dégagement 47 permet aux nervures 46 de pouvoir fléchir lorsque la sphère 60, du joint homocinétique, appuie dessus. Ce dégagement 47 permet aussi de constituer un logement pour la graisse nécessaire à la lubrification du système. Le fourreau 4, rapporté à l'intérieur du guide 7 de la rotule 5 centrale, comporte

des fentes 41 ouvertes à l'une des extrémités du fourreau 4 et des rainures 42 ouvertes sur l'autre extrémité. Cette disposition permet ainsi au fourreau 4 de se conformer au guide 7 en compensant la dispersion sur les diamètres. Le fourreau 4 est maintenu en position sur le guide 7, par au moins un ergot 44 et un épaulement 43. L'ergot est situé à l'extrémité d'une languette 45. Cette languette 45 est séparée du corps du fourreau 4 par l'intermédiaire de deux rainures 42. Ces rainures 42 donnent à cette languette 45, comportant un ergot 44, une élasticité nécessaire à son escamotage, lors de la mise en place du fourreau 4 dans le guide 7.

Selon cette réalisation, le fourreau 4 est réalisé en matière thermoplastique par moulage. La matière peut être un polyacétal, un polyamide ou un polypropylène (PP). Dans le cas de température de fonctionnement plus élevée, des matières comme le polytéréphtalate de butylène (PBTP), le polysulfure de phénylène (PPS) ou la polyéther éther cétone (PEEK) peuvent être utilisées.

Les Figures 13, 14 et 15 représentent une réalisation particulière de mâchoire d'extrémité, et plus précisément de la zone de liaison 11 avec l'un des arbres. Cette zone est cannelée pour être assemblée sur un arbre comportant des cannelures conjuguées.

Les Figures 16, 17 et 18 représentent une autre variante de réalisation de mâchoire d'extrémité. Cette mâchoire peut être réalisée à partir d'un tube. La zone de liaison 11 avec l'un des arbres comprend un intérieur cylindrique. Cette mâchoire peut être assemblée de différentes façons avec l'arbre, par sertissage, soudage ou par l'intermédiaire d'un manchon élastomère.

Les Figures 19, 20, 21 et 22 représentent des formes de réalisation particulières du renforcement du système de fermeture du guide 7 de la rotule centrale 5. Dans ces réalisations, le renforcement est constitué par un

sertissage 78, de forme ronde dans les Figures 19 et 20, et en forme de ligne dans les Figures 21 et 22.

Les Figures 23, 24 d'une part, et 25, 26 et 27 d'autre part, représentent respectivement deux exemples de réalisation d'une liaison d'une mâchoire d'extrémité 1 avec le guide 7 de la rotule centrale, et plus précisément des sertissages 19 des tenons 18 de forme galbée permettant cette liaison. De façon avantageuse, ces sertissages 19 sont réalisés sur les extrémités latérales des tenons 18, après assemblage du guide 7 sur la mâchoire 1. Ces sertissages 19 peuvent correspondre à une surface recouvrant totalement ou partiellement le tenon 18 sur sa largeur. Il importe seulement d'obtenir un écrasement tendant à faire fluer la matière, de façon à recouvrir partiellement les pattes 72, 73 du guide, pour que les bords se joignent plus intimement, de façon à rigidifier l'assemblage. La liaison entre une mâchoire d'extrémité 2 et le support 6 de la sphère 60 de la rotule 5 centrale peut être réalisée de la même manière.

Plus particulièrement, on voit aux Figures 23 et 24 un mode de réalisation dans lequel les sertissages 19 sont réalisés sur les bords des tenons 18.

Aux Figures 25 et 26, les sertissages 19 recouvrent complètement les deux extrémités des tenons 18.

En variante, comme représenté à la Figure 27, une pluralité de sertissages 19 est réalisée transversalement sur chacun des tenons 18.

En fonctionnement, les deux arbres destinés à être reliés font, entre eux, un angle. Les arbres sont reliés au joint homocinétique par l'intermédiaire des mâchoires à coulisse 11, 21 des mâchoires d'extrémité 1, 2. Ils sont maintenus en position grâce aux dispositifs de blocage 51, 52. La puissance de l'arbre menant est transmise à l'arbre de sortie. Les efforts et les contraintes transmis passent successivement dans la



mâchoire d'extrémité 1 ou 2 liée à l'arbre menant, un premier croisillon 9 ou 10, la mâchoire centrale 3, le second croisillon 9 ou 10, et l'autre mâchoire d'extrémité liée à l'arbre de sortie.

5                    La rotule centrale impose un angle approximativement égal à la moitié de l'angle reliant les deux arbres, entre chacune des mâchoires d'extrémité 1, 2 et la mâchoire centrale 3.

10                   Chaque croisillon tourne sur lui-même autour d'un point central.

15                   L'axe de deux des tourillons du croisillon reste dans un plan perpendiculaire à l'axe de l'arbre lié à la mâchoire d'extrémité reliée audit croisillon. L'axe des deux autres tourillons du croisillon restent dans un plan perpendiculaire à l'axe défini par la mâchoire centrale 3. Le mouvement de rotation de chaque croisillon 9, 10, définit une enveloppe cylindrique. La forme galbée des ailes 14, 24, des mâchoires d'extrémité 1, 2, permet à celles-ci de rester à l'intérieur d'une enveloppe  
20                   sensiblement équivalente à celle décrite précédemment, lors de la rotation des arbres. Cette forme galbée permet de réduire l'encombrement en rotation des mâchoires d'extrémité et donc de l'ensemble du joint homocinétique. Selon un mode de réalisation de l'invention, la sphère 60  
25                   de la rotule 5 centrale a un diamètre de 15 mm environ et l'encombrement global du joint homocinétique s'inscrit dans un cylindre d'une longueur de 13 cm environ et d'un diamètre de 6 cm environ.

30                   Les signes de références insérés après les caractéristiques techniques mentionnées dans les revendications, ont pour seul but de faciliter la compréhension de ces dernières et n'en limitent aucunement la portée.

### REVENDEICATIONS

1. Joint homocinétique, à rotule centrale, destiné à relier deux arbres comprenant :

5 - deux mâchoires d'extrémité (1, 2) reliées  
chacune du côté de la zone de liaison (11, 21) à l'un des  
arbres, chacune desdites mâchoires d'extrémité comportant  
deux ailes (14, 24) permettant de relier de l'autre côté  
lesdites mâchoires d'extrémité (1, 2) à une mâchoire (3)  
centrale par l'intermédiaire de croisillons (9, 10) et une  
10 rotule (5) centrale, rapportée, positionnée à l'extrémité  
des ailes (14, 24) des mâchoires d'extrémité (1, 2), ladite  
rotule (5) comprenant une sphère (60), portée par un  
support (6), mobile à l'intérieur d'un guide (7),

15 caractérisé en ce que les ailes (14, 24) des  
mâchoires d'extrémité (1, 2) sont galbées au niveau de leur  
liaison avec le support (6) de sphère et le guide (7) de la  
rotule (5) centrale, ce galbe conférant aux mâchoires un  
contour extérieur convexe.

2. Joint homocinétique selon la revendication 1,  
20 caractérisé en ce que le galbe de deux ailes (14, 24, 34,  
35) d'au moins une des mâchoires (1, 2, 3) correspond  
sensiblement à l'encombrement radial de ces deux ailes (14,  
24, 34, 35) durant leur rotation ou est plus prononcé que  
ledit encombrement.

25 3. Joint homocinétique selon l'une des  
revendications 1 et 2, caractérisé en ce que le galbe des  
ailes (14, 24) des mâchoires d'extrémité (1, 2) est de  
forme sensiblement cylindrique.

30 4. Joint homocinétique selon l'une des  
revendications 1 à 3, caractérisé en ce que la liaison  
entre les mâchoires d'extrémité (1, 2) et la rotule (5)  
centrale est réalisée par l'intermédiaire de tenons (18,  
28) de forme galbée, situés à l'extrémité des ailes (14,  
24) des mâchoires d'extrémité et de mortaises, de forme  
35 galbée, correspondantes, situées sur des pattes (61) du

support (6) de sphère (60) et sur des pattes (72, 73) du guide (7) de la rotule centrale (5).

5           5. Joint homocinétique selon l'une des revendications 1 à 4, caractérisé en ce que le guide (7) contient un fourreau (4), rapporté à l'intérieur et comportant des nervures (46) faisant saillie à l'intérieur dudit fourreau (4).

10           6. Joint homocinétique selon la revendication 5, caractérisé en ce que lesdites nervures (46) sont placées par paire, en vis-à-vis séparées par une fente (41).

          7. Joint homocinétique selon l'une des revendications 5 et 6, caractérisé en ce qu'un dégagement (47) est situé derrière chaque nervure (46) du fourreau (4).

15           8. Joint homocinétique selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que le guide (7) contient un fourreau (4) rapporté à l'intérieur, comportant des fentes (41) ouvertes à l'une des extrémités du fourreau (4) et des rainures (42) ouvertes sur l'autre extrémité.

20           9. Joint homocinétique selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que le guide (7) contient un fourreau (4), rapporté à l'intérieur, maintenu en position par au moins un ergot (44), situé à l'extrémité d'une languette (45) séparée du corps du fourreau (4) par l'intermédiaire de deux rainures (42), et d'au moins un épaulement (43).

25           10. Joint homocinétique selon l'une des revendications 5 à 9, caractérisé en ce que le fourreau (4) est réalisé en matière thermoplastique telle que :

          - polyacétal, polyamide, polypropylène (PP), polytéréphtalate de butylène (PBTP), polysulfure de phénylène (PPS), polyéther éther cétone (PEEK).

35           11. Joint homocinétique selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que le guide

(7) de la rotule (5) centrale est réalisé en tôle métallique.

12. Joint homocinétique selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que le guide  
5 (7) de la rotule (5) centrale est fermé par une soudure.

13. Joint homocinétique selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que le guide  
(7) de la rotule (5) centrale comprend sur sa périphérie un système de fermeture constitué de deux bords (76, 77) ayant  
10 des formes conjuguées.

14. Joint homocinétique selon la revendication 13, caractérisé en ce que le système de fermeture est renforcé, par exemple par un sertissage ou une soudure.

15. Joint homocinétique selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que les mâchoires d'extrémité (1, 2) sont réalisées en tôle épaisse, ou en tôle mince avec une épaisseur d'environ 5 mm ou moins.

16. Joint homocinétique selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que les  
20 mâchoires d'extrémité (1, 2) sont réalisées par emboutissage, roulage, pliage, moulage ou filage, usinées à partir d'un tube, et de préférence par frappe à froid ou filage par choc.

17. Joint homocinétique selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce qu'au moins  
25 une des zones de liaison (11, 21) des mâchoires d'extrémité (1, 2) avec les arbres destinés à être reliés comprend une mâchoire à coulisse munie d'un dispositif de blocage, ou  
30 une mâchoire à intérieur cylindrique, ou une mâchoire sertie, ou une mâchoire soudée, ou une mâchoire cannelée, ou une mâchoire formant moyeu et reliée à l'un des arbres par l'intermédiaire d'un manchon en élastomère.

1/6

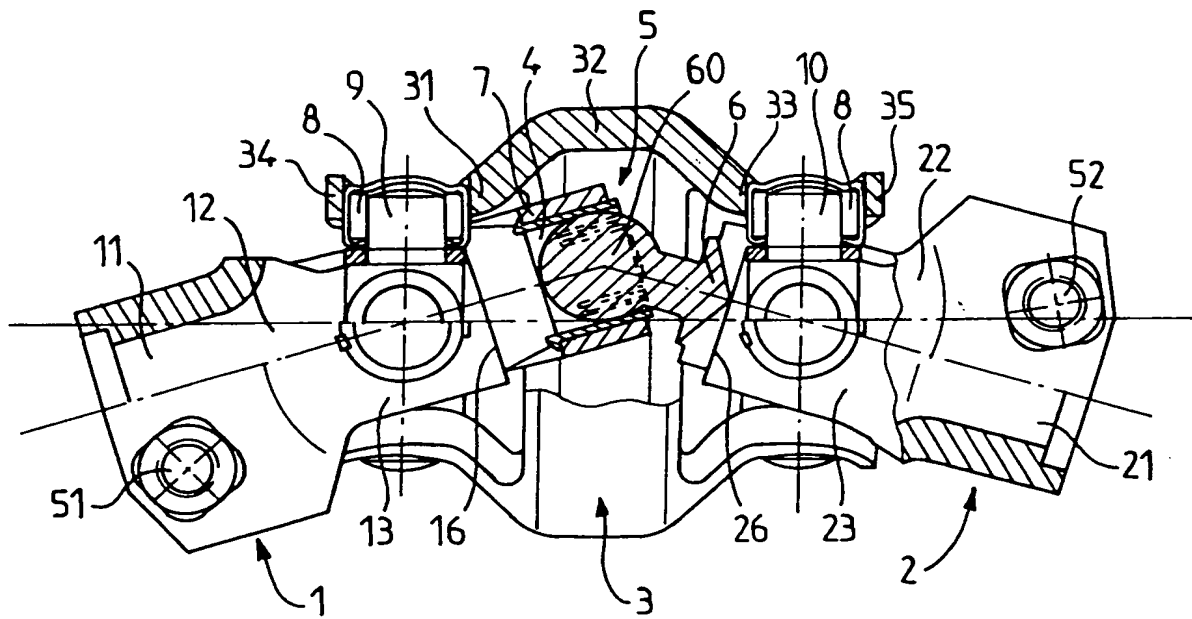


FIG. 1

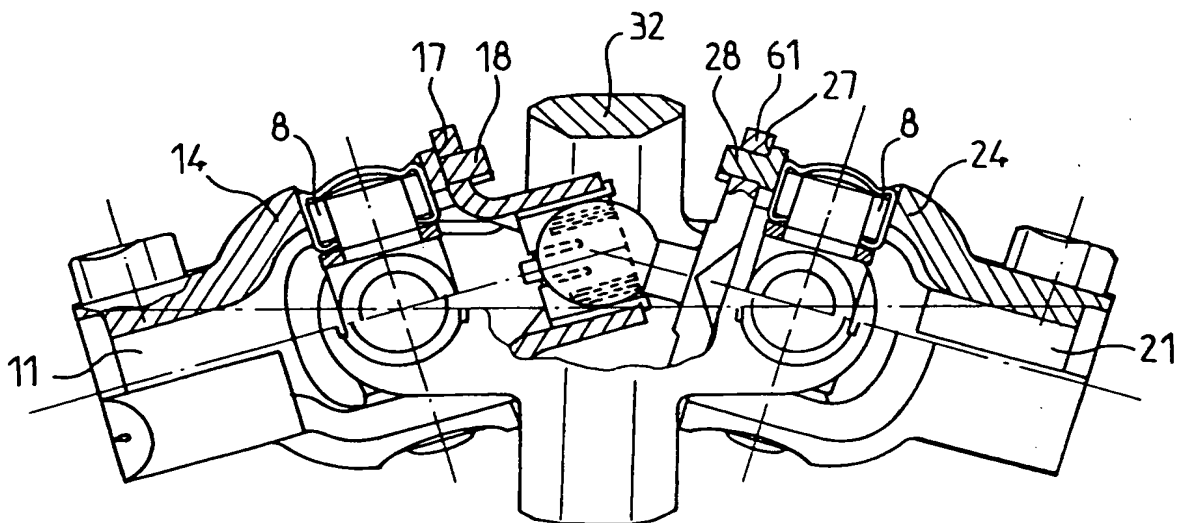


FIG. 2

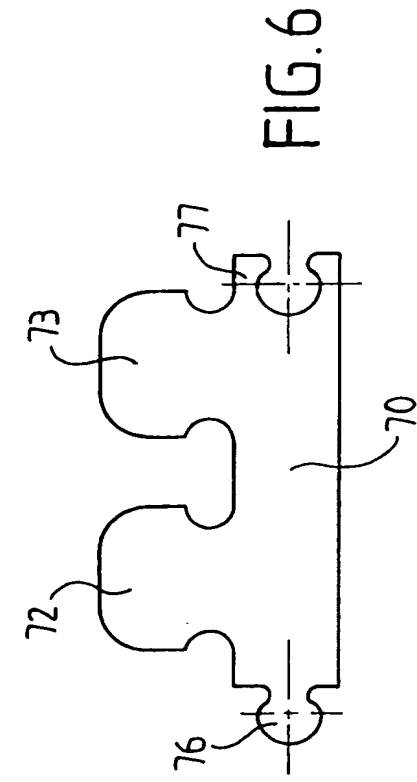


FIG. 6

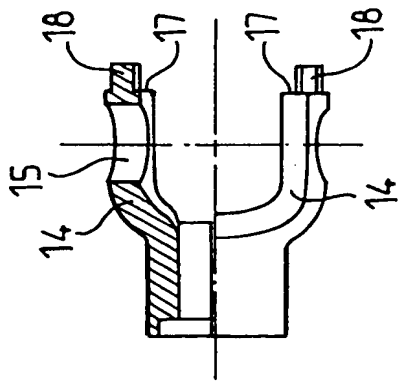


FIG. 4

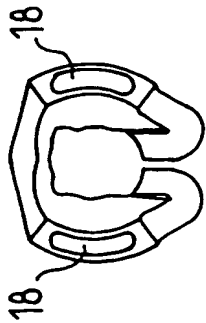


FIG. 3

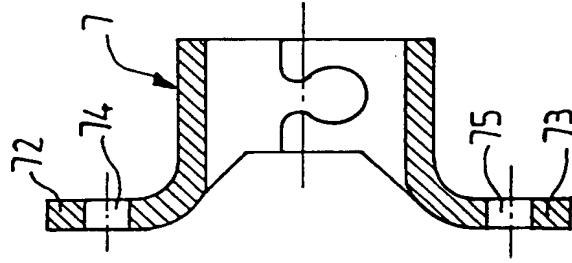


FIG. 7

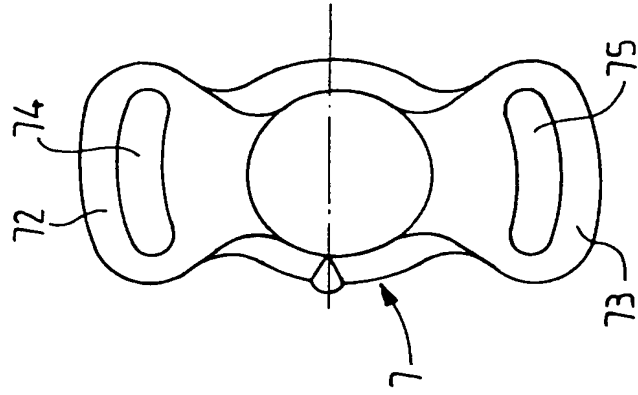


FIG. 8

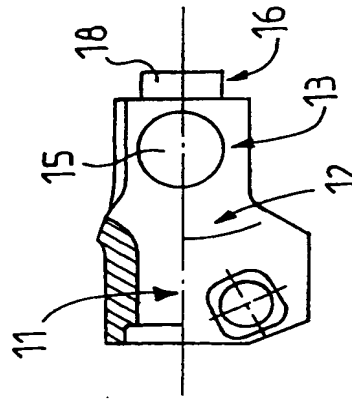


FIG. 5

3/6

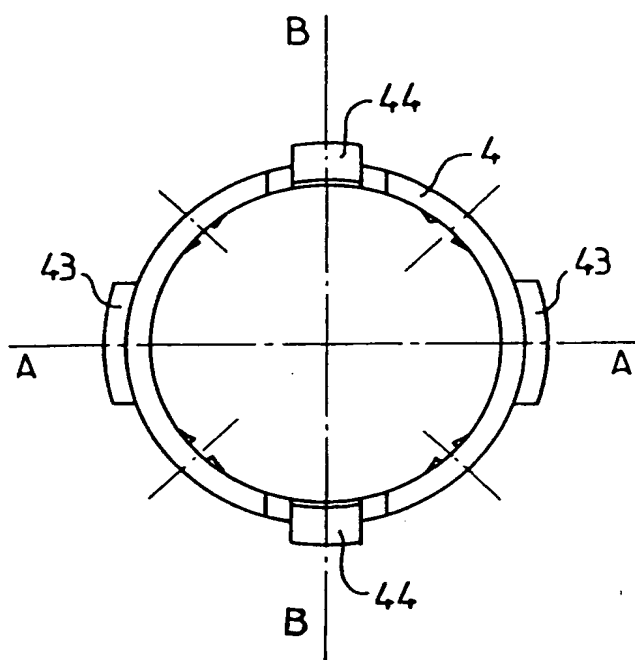


FIG. 9

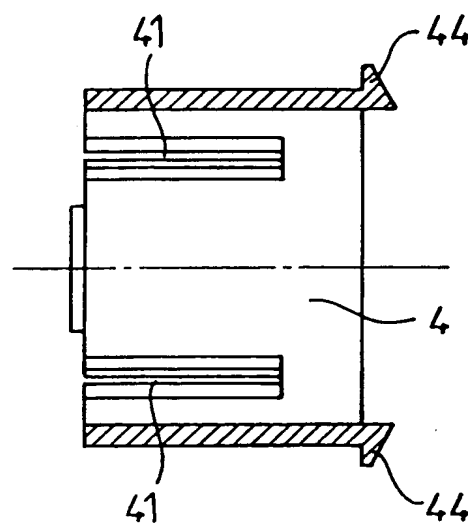


FIG. 10

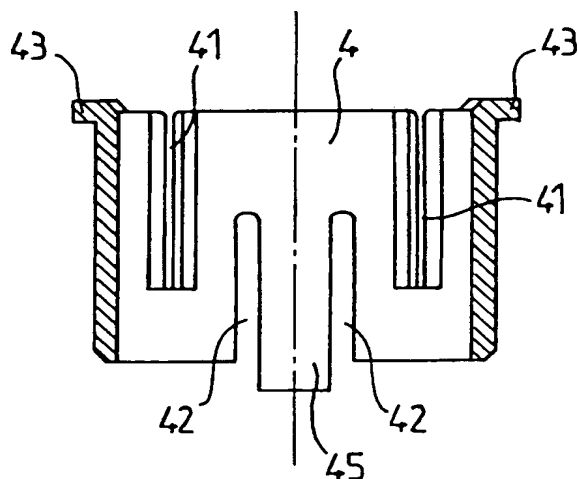


FIG. 11

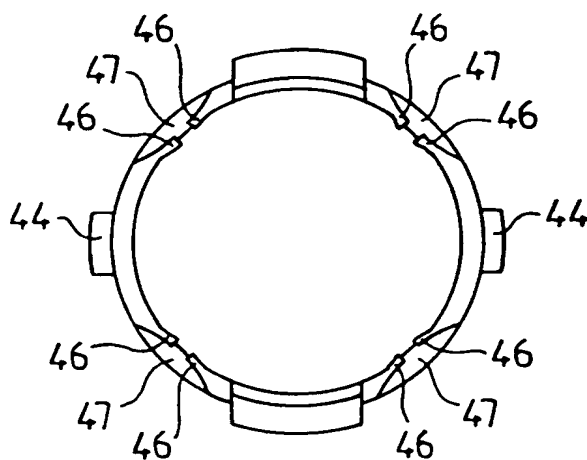


FIG. 12

4/6

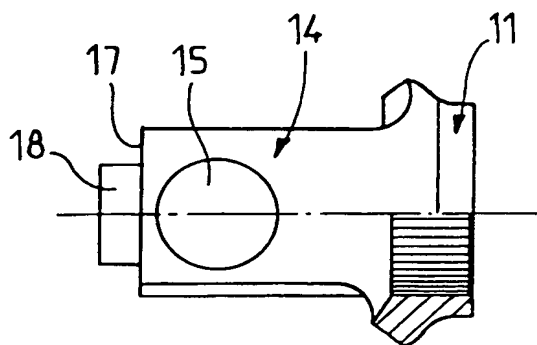


FIG. 13

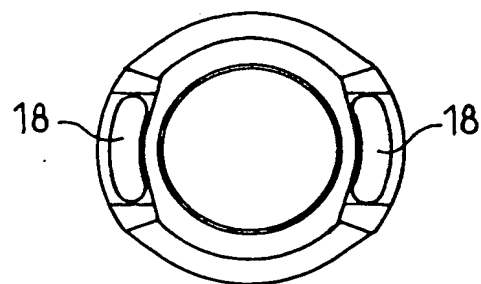


FIG. 14

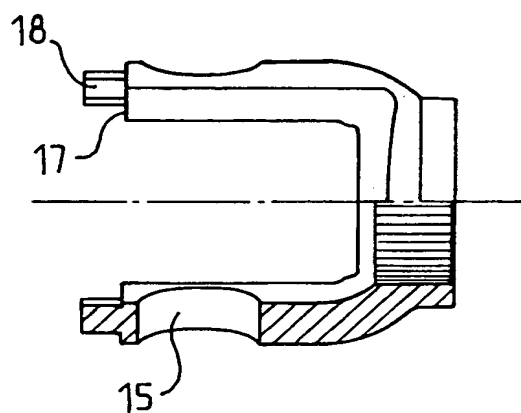


FIG. 15

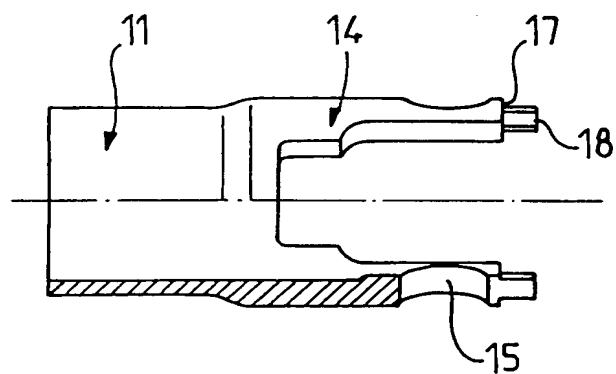


FIG. 16

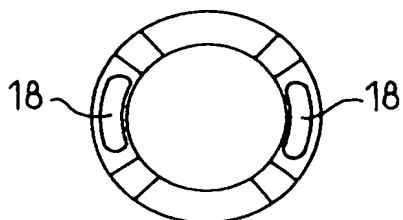


FIG. 17

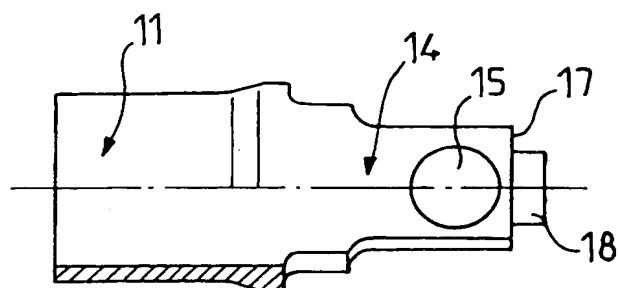


FIG. 18



5/6

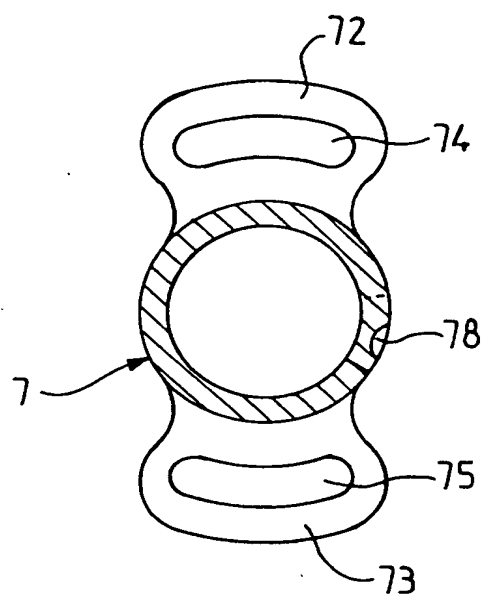


FIG. 19

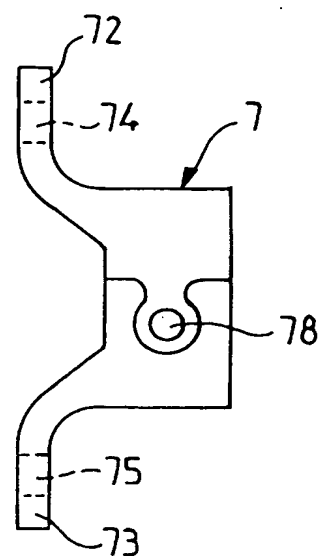


FIG. 20

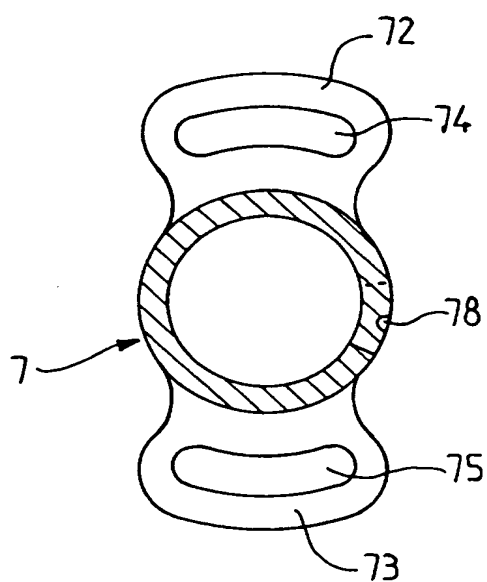


FIG. 21

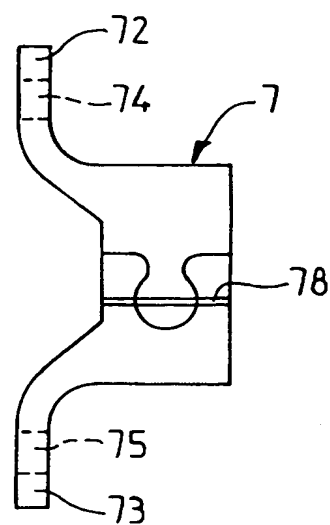


FIG. 22

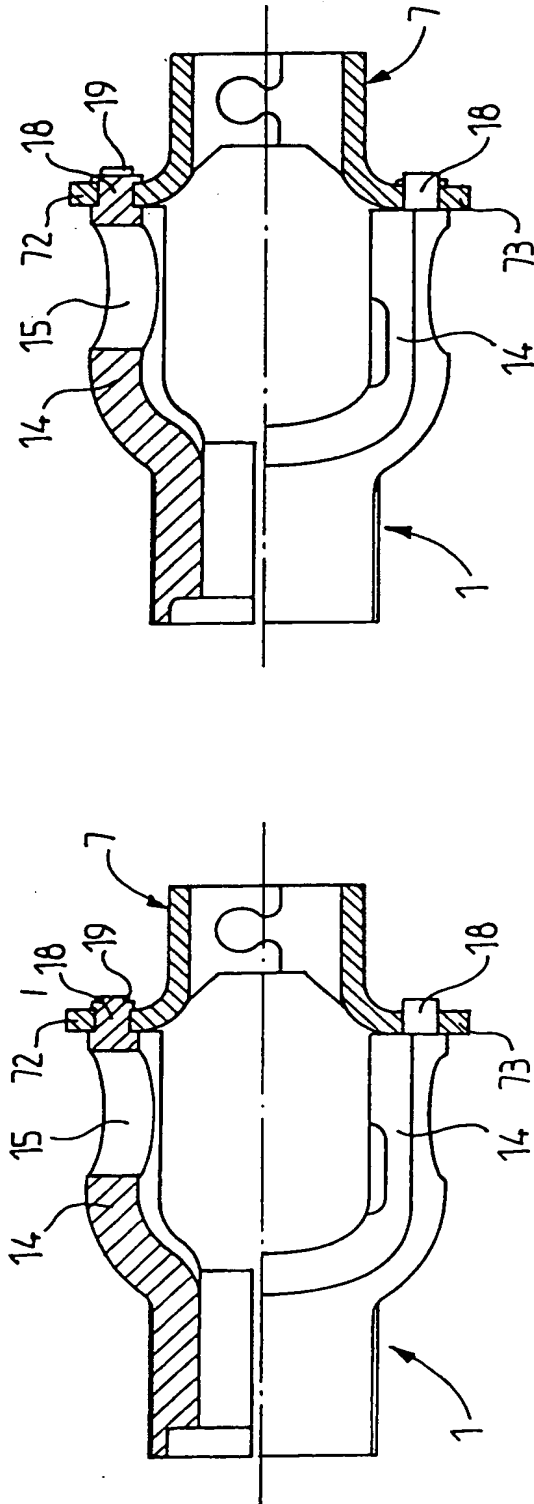


FIG. 23

FIG. 25

6/6

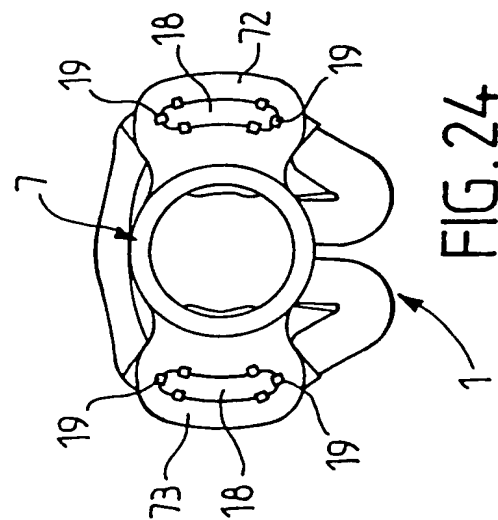


FIG. 24

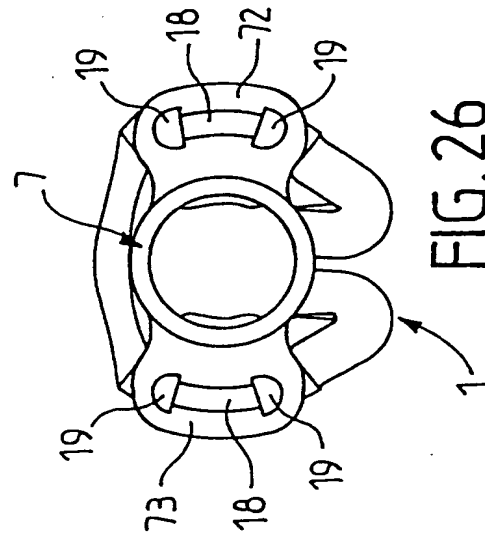


FIG. 26

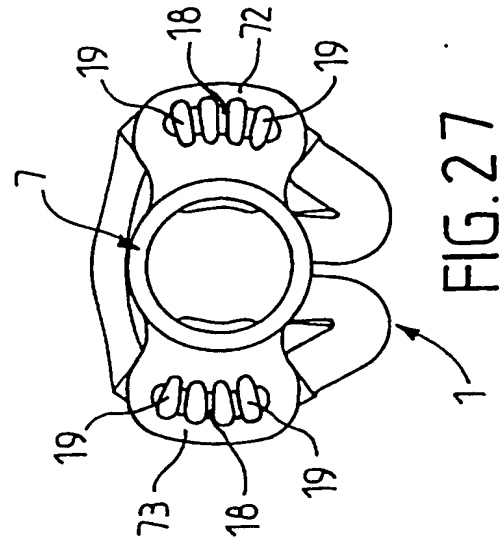


FIG. 27

INSTITUT NATIONAL  
de la  
PROPRIETE INDUSTRIELLERAPPORT DE RECHERCHE  
PRELIMINAIRE  
établi sur la base des dernières revendications  
déposées avant le commencement de la rechercheFA 510840  
FR 9501936

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	
X	GB-A-2 107 826 (NADELLA)	1-3
Y	* page 1, ligne 109 - page 2, ligne 124; figures 1-7 *	6-8, 15-17
A	---	4
Y	US-A-3 301 008 (BEINKE) * colonne 2, ligne 63 - colonne 3, ligne 37; figures 4-8 *	6-8
Y	EP-A-0 559 542 (NACAM) * colonne 3, ligne 37 - colonne 5, ligne 55; figures 1-6 *	15-17
X	FR-A-2 157 181 (RIUZ)	1
Y	* page 1, ligne 39 - page 2, ligne 18; figures 1,2 *	15-17
Y	GB-A-2 098 888 (AIDA ) * page 2, ligne 62 - page 3, ligne 37; figures 1-9 *	15-17
X	GB-A-2 089 471 (BORG-WARNER) * page 1, ligne 82 - page 2, ligne 32; figures 1-4 *	1-3
A	DE-A-28 54 232 (WILLI ELBE) * page 5, alinéa 3 - page 7, alinéa 1; figures 1-7 *	4,5,9
A	US-A-4 207 757 (ONUMA) * colonne 4, ligne 3 - ligne 9 *	10
		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int.CL.6)
		F16D F16B
Date d'achèvement de la recherche		Examineur
10 Novembre 1995		Baldwin, D
<p><b>CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES</b></p> <p>X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : pertinent à l'encontre d'au moins une revendication ou arrière-plan technologique général O : divulgation non-écrite P : document intercalaire</p> <p>T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet bénéficiant d'une date antérieure à la date de dépôt et qui n'a été publié qu'à cette date de dépôt ou qu'à une date postérieure. D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons &amp; : membre de la même famille, document correspondant</p>		

1  
EPO FORM 1503 01.82 (P04C11)

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**